

選定依頼書

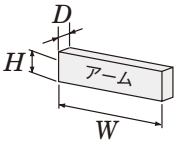
モーター：平行リンクロボット

■**駆動機構の条件** ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

●**アームの寸法について**

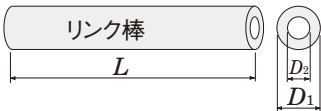
アーム

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



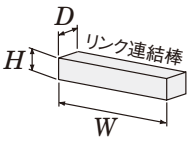
リンク棒(1本分)

外径	$L =$	mm
	$D1 =$	mm
	$D2 =$	mm
質量		kg



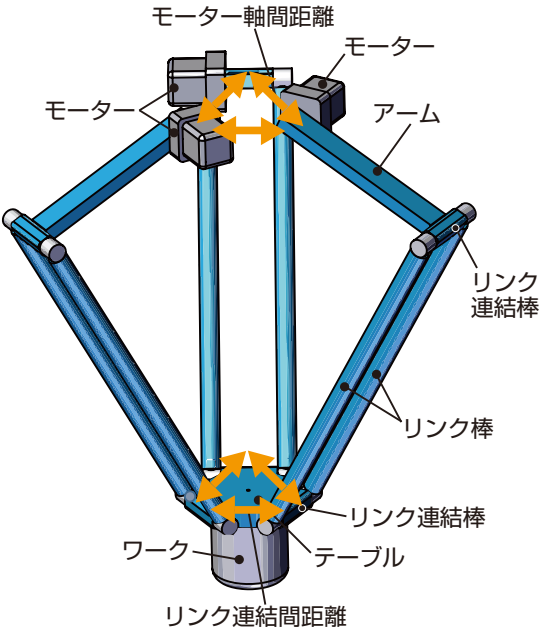
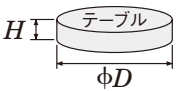
リンク連結棒

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



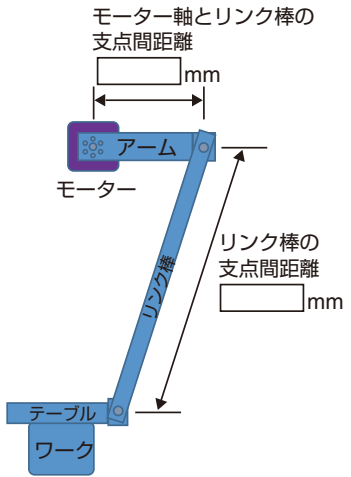
テーブル

外径	$\phi D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



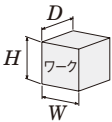
●**軸間距離について**

モーター軸とリンク棒の支点間距離	mm
リンク棒の支点間距離	mm
モーター軸間距離	mm
リンク連結間距離	mm



●**ワークについて(エンドエフェクタを含む)**

外径	$W =$	mm
	$D =$	mm
	$H =$	mm
質量		kg



■**運転条件** ●ご不明な点は未記入でお送りください。こちらから折り返しお電話します。

可動範囲	mm
運転時間	sec

■装置のご要望

●ご用途、装置名	
●ご使用予定台数	台
●ご購入予定時期	年 月
●ご購入先(販売店名)	

●その他(ご要望、連絡事項、上記項目に書ききれなかったことなど)

*機構の概略図については、別途ファイルを添付してください。圧縮ソフトで、選定依頼書と1ファイルにまとめてください。